

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
28. Oktober 2004 (28.10.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
**WO 2004/091867 A1**

(51) Internationale Patentklassifikation<sup>7</sup>: **B25J 15/00**

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/003836

(22) Internationales Anmeldedatum:  
10. April 2004 (10.04.2004)

(25) Elnreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:  
203 06 257.4 17. April 2003 (17.04.2003) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von  
US): **KUKA SCHWEISSANLAGEN GMBH** [DE/DE];  
Blücherstrasse 144, 86165 Augsburg (DE).

(72) Erfinder; und

(75) Erfinder/Anmelder (nur für US): **HESSE, Johann**  
[DE/DE]; Galusbergle 9, 86152 Augsburg (DE).

(74) Anwälte: **ERNICKE, Hans-Dieter** usw.; Schwibbogen-  
platz 2b, 86153 Augsburg (DE).

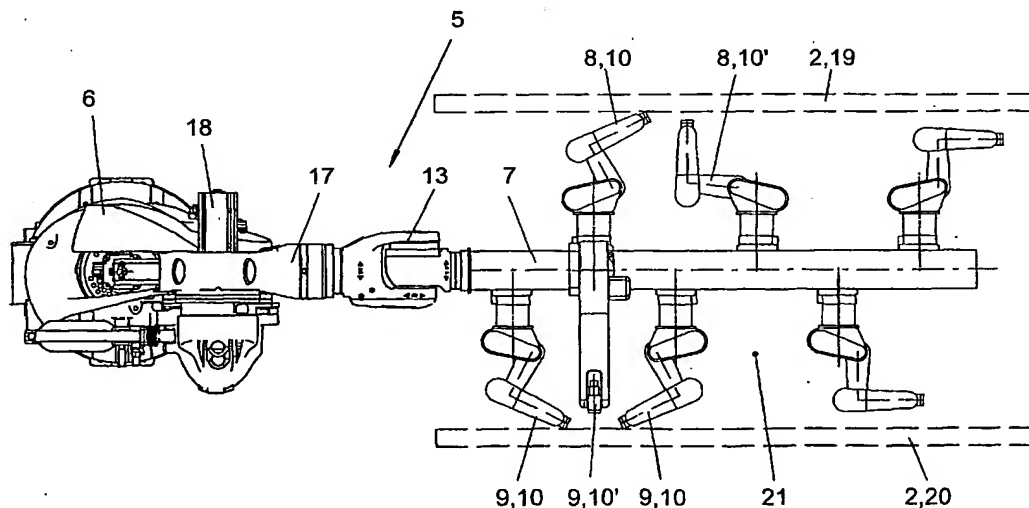
(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,  
AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,  
CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES,  
FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE,  
KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD,  
MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG,  
PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM,  
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM,  
ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für  
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,  
GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM,  
ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ,  
TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK,  
EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: **PROCESSING METHOD AND PROCESSING DEVICE**

(54) Bezeichnung: **BEARBEITUNGSVERFAHREN UND BEARBEITUNGSVORRICHTUNG**



(57) Abstract: The invention relates to a processing device (5) for body parts (2), comprising a multi-axial conveying robot (6) on which at least one support (7) is disposed. The at least one support (7) is provided with one or several multi-axial processing units, preferably small robots (10). The small robots (10) support different tools and can be controlled individually.

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft eine Bearbeitungsvorrichtung (5) für Karosseriebauteile (2), welche einen mehrachsigen Transportroboter (6) aufweist, an dem mindestens ein Träger (7) mit ein oder mehreren mehrachsigen Bearbeitungseinheiten, vorzugsweise Kleinroboter (10) angeordnet ist. Die Kleinroboter (10) tragen unterschiedliche Werkzeuge und können einzeln gesteuert werden.

WO 2004/091867 A1